

MAP INFORMATION GENERATOR

Publication number: JP6273186

Publication date: 1994-09-30

Inventor: SHIRATORI AKIRA

Applicant: NISSAN MOTOR

Classification:

- International: G01C21/00; G08G1/0969; G09B29/10; G01C21/00;
G08G1/0969; G09B29/10; (IPC1-7): G01C21/00;
G08G1/0969; G09B29/10

- European:

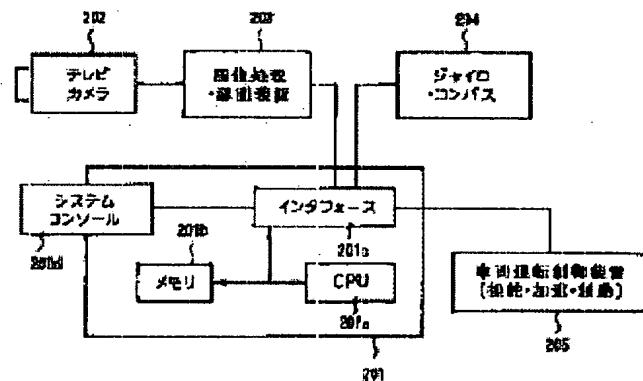
Application number: JP19930064491 19930324

Priority number(s): JP19930064491 19930324

[Report a data error here](#)

Abstract of JP6273186

PURPOSE: To generate accurate map information by detecting an intersection and a connecting road direction, applying a temporary direction to a detection impossible connecting road, comparing detection information with registered information, updating to correct in response to presence/absence of registration, and newly registering. **CONSTITUTION:** A CPU 201a performs roles of setting a temporary value, judging an intersection, corresponding a connecting road, updating to correct, etc. When a vehicle is traveled along a travel road and an intersection is recognized, whether it is already registered or not is collated with a memory 201b, and when it is already registered and there is a temporary value in information, the vehicle is guided to a position where a connecting road of the temporary value is easily observed, and updated to be corrected. When it is not yet registered, intersection detection data is newly registered with map information of the memory 201b. Thereafter, one of connecting roads which are not yet passed is selected, and traveling of the vehicle and generation of map information are continued. When information of a temporary value retains at an arrived intersection, the vehicle is guided to a position where the vehicle can be easily observed. This is repeated, and when the temporary value is eliminated, map information generating operation is finished.

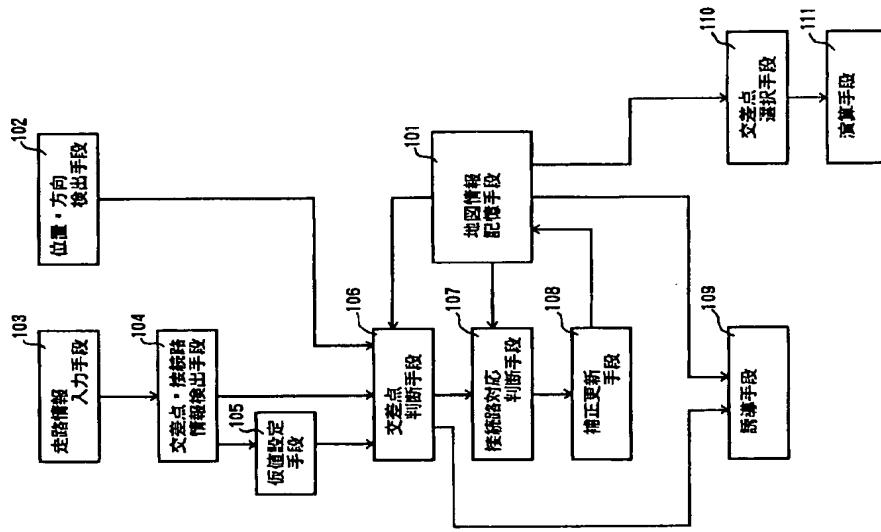


Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

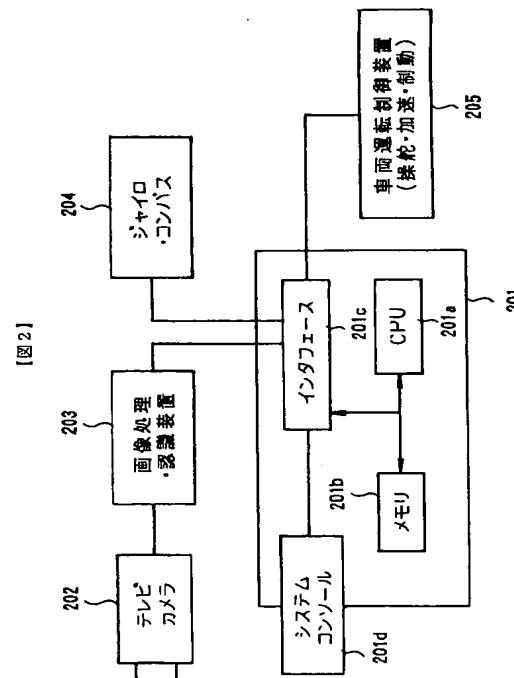
7 つた車両に応用することにより、各单一検出結果に情報の欠落があり得る検出手段を使用しても、地図情報の高精度化を図ることができる。
 【図面の簡単な説明】
 【図1】本発明のフレームおよび図である。
 【図2】本実施例の地図情報生成装置の構成を示すブロック図である。
 【図3】本実施例の動作概要フローチャートである。
 【図4】本実施例の動作概要フローチャートである。
 【図5】交差点到達時に収集された接続路情報と車両情報を示す説明図である。
 【図6】交差点到達時に収集された接続路情報と車両情報を示す説明図である。
 *

8 *【図7】接続路情報の内容を示す説明図である。
 【符号の説明】
 101 地図情報記憶手段
 102 位置・方向検出手段
 103 定路情報入力手段
 104 交差点・接続路情報検出手段
 105 仮想設定手段
 106 文差点判断手段
 107 指定路筋記憶手段
 108 指定路筋判断手段
 109 補正更新手段
 110 断線手段
 111 文差点選択手段
 演算手段

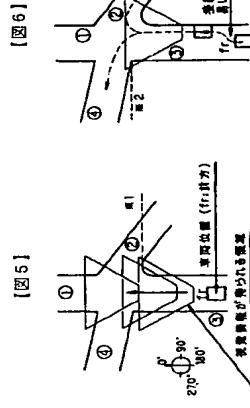
【図1】



【図2】

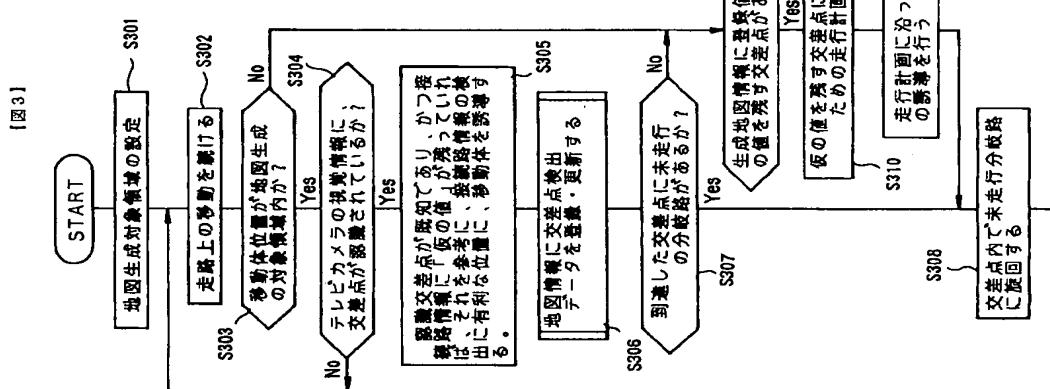


【図3】

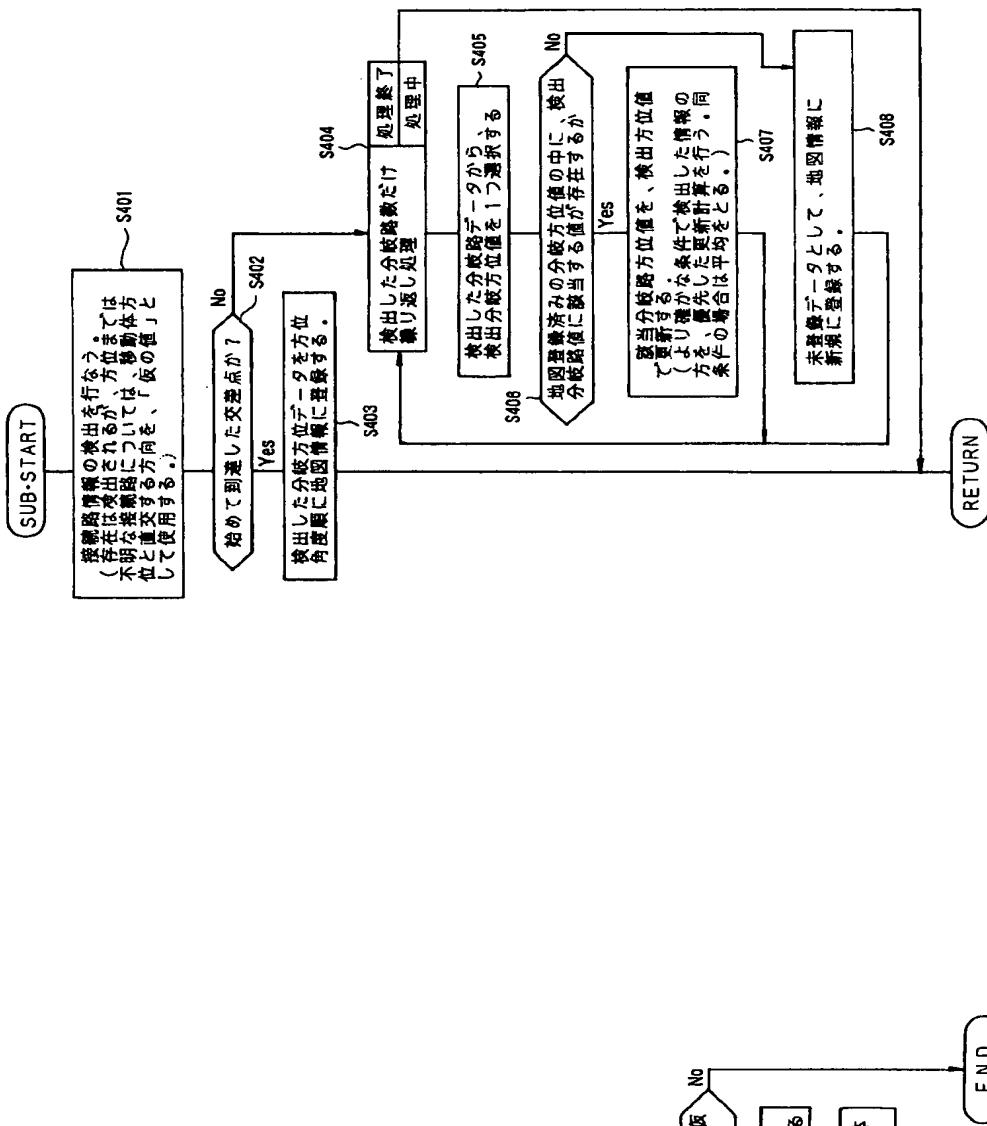


【図6】

8



41



[図7]

(a)

接続路情報A	接続路No. 1 = 0 [°] (図5の①に対応)
	接続路No. 2 = (90 [°])←仮の値 (図5の*1に対応)
	接続路No. 3 = 180 [°] (図5の③に対応)
	接続路No. 4 = 290 [°] (図5の④に対応)

(b)

接続路情報B	接続路No. 1 = 0 [°] (図6の①に対応)
	接続路No. 2 = 120 [°] (図6の②に対応)
	接続路No. 3 = 180 [°] (図6の③に対応)
	接続路No. 4 = (-270 [°])←仮の値 (図6の*2に対応)

(c)

接続路情報C	接続路No. 1 = 0 [°] (図5、6の①に対応)
	接続路No. 2 = 120 [°] (図6の②に対応)
	接続路No. 3 = 180 [°] (図5、6の③に対応)
	接続路No. 4 = 290 [°] (図5の④に対応)